# 交叉带电滚筒驱动器 485 通讯协议

2022-8-11

#### 变更记录:

2022.4.6 V2.11

1、增加故障代码反馈, 兼容原 BIT 位故障;

#### 2022.8.11 V2.12

- 1、增加高速指令帧 0X86 0X96:
- 2、增加时间控制模式;

## 1RS485 异步通讯控制协议

#### 2.1协议概述

63 个电机(可选)。每个电机采用 DIP 开关(6位)二进制设定。

通讯速率: 缺省 38400 (可选); 通讯设置: 38400, N, 8, 1。

效验方式: 帧效验。

#### 2.2电机编号

在异步通讯方式下,每一个电机有一个独立的编号,每个组内电机编号不能重复。电机编号通过 DIP 开关设置。最大编号范围 1-63,建议每组使用数量为1-63。

#### 2.3数据种类

2 类数据,第一类是运行参数,第二类是动作命令。

#### 2.4运行参数

(1) 参数内容

参数内容包括电机编号、方向、速度、转动距离、延迟转动的时间等。

(2) 电机的应答

电机在接收到本电机的运行参数后需要进行应答。应答包括电机的编号、运行状态等信息。

(3)运行参数的保存周期

运行参数一直保存到下一个运行参数的刷新或者运行命令执行。

每次运行命令前必须有一次运行参数设置,否则不做运行动作。

#### 2.5运行参数格式

字节编号    内容	注解
------------	----

1	参数设置起始符	85H 86H (或 95H 96H)当起始字节,为 95H
		96H 时不返回运行参数应答帧
2	方向、电机编号	B7=0,B6=方向,B5-B0=编号
3	运行速度	B7=0,B6-B0=0-127 速度选择
4	延迟运行时间	B7=0, B6-B0=10ms*127=1.27s
5	运行距离	B7=0, B6-B0
	运行实际	
6	复合数据	B7=0, B6-B3 备用, B2: 控制模式: 1: 时间控制模式; 0: 位置控制模式; B1:故障代码类型, B0=延迟运行最高位(b7)
7	变化标识(序列号)	
8	校验符	字节 2-7XOR

说明:

参数起始字节是唯一的,后续字符中不会出现相同字符。起始字节的B7=1,后续字符中B7=0。

第一字节中85H(或95H)当起始字节,为95H 时不返回运行参数应答帧,设定速度为低速指令,86H(或96H)当起始字节,为96H 时不返回运行参数应答帧,设定速度为高速指令。

第二字节中B5-B0 表示电机的编号,电机根据DIP 开关的设置进行比较,只有在编号相同的情况下进行处理和应答。

第二字节B6表示方向, 0 表示正转, 1 表示反转。

第三字节B6-B0表示运行速度指令。低速指令时:实际速度=设定值\*3.75 rpm; 高速指令时:实际速度=设定值\*6 rpm;

第四字节B6~B0以及第六字节的B0(表示最高位b7)表示延迟运行的时间,单位是10ms,最大延迟时间= 2.55s。

第五字节B6-B0根据第六字节B2控制模式表示运行的距离或时间。

运行距离=设定值(B6~B0)\*100/1594\*滚筒周长,滚筒周长计算时需考虑皮带厚度。

运行时间=设定值(B6~B0)\*20ms,最大2.55s。

第六字节, B7=0, B6-B3备用;

B2: 控制模式: 1: 时间控制模式; 0: 位置控制模式;

B1:故障代码类型,决定电机对运行参数应答帧内故障位的含义,0:老式故障位格式,1:新式故障位格式,具体见电机对运行参数的应答帧第三字节;B0=

延迟运行最高位(b7)

第七字节表示参数变化,可采用递增方式。非强制要求。

第八字节是效验值。

### 2.6电机对运行参数的应答

字节编号	内容	注解
1	电机应答起始符	99Н
2	应答的电机编号	B7=0, B6=0, B5-B0=电机编号
3	应答的内容	B7-B4=0, B3=过压, B2=电机皮带, B1 运
		行状态(正常/过流保护),
		B0 通讯接收状态,0=正确/1=出错
4	校验符	字节 2-3XOR

说明:

电机应答的起始符具有唯一性,后续字符中不会出现相同字符。起始符的 B7=1,后续字符中B7=0。

第二字节中B5-B0 表示应答的电机编号。

第三字节表示电机运行的故障状态,根据运行参数帧第6字节B1位,进行两种回复:

- 0: 按老式故障位格式回复,兼容老式上位机,B7-B4=0,B3=过压,B2=电机皮带,B1 运行状态(正常/过流保护),B0=0;
- 1:按新式故障位格式回复,B7=0,B6=1:回复的格式是新式故障位格式;B5:判断参数帧后是否收到运行帧,0:上一帧为运行命令帧,1:上一帧为运行参数帧;B4-B0位为故障代码,0为无故障,1-31分别代表不同故障代码;

第四字节是效验值。

#### 2.7运行命令格式(广播方式)

字节编号	内容	注解
1	运行命令起始符	8AH
2	运行的电机 1	B7=0,B6-B0=电机 7-1
3	运行的电机 2	B7=0,B6-B0=电机 15-9
4	运行的电机 3	B7=0, B6-B0=电机 23-17
5	运行的电机 4	B7=0,B6-B0=电机 31-25
6	运行的电机 5	B7=0, B3-B0=电机 32,24,16,8
7	变化标识 (序列号)	B7=0,B6-B0 递增
8	校验符	字节 2-7XOR

说明:

A. 运行命令起始字节是唯一的,后续字符中不会出现相同字符。运行命令起始字节的B7=1,后续字符中B7=0。

- B. 采用4 个字节表示需要运行的电机,每一位表示一个电机,0=无动作,1=动作。
- C. 电机接收到广播命令后根据运行标志位判别是否动作。电机对广播命令不做应答。